PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

10-003349

(43) Date of publication of application: 06.01.1998

(51)Int.CI.

G06F 3/033 G06F 3/033

G06F 3/03

(21)Application number : 08-314099

(71)Applicant: O 2 MICRO INC

(22)Date of filing:

21.10.1996

(72)Inventor: STIRLING S DOE

YOUNGYOU JO LEE

JOHN RANJI

(30)Priority

Priority number: 95 549422

Priority date : 27.10.1995

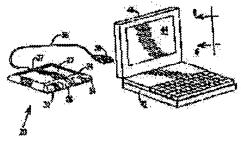
Priority country: US

(54) TOUCH PAD DIGITAL COMPUTER POSITIONING DEVICE AND OPERATING METHOD THEREFOR

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To effectively sense and analyze respective positions inside an active area where the simultaneous touch of plural fingers occur in touch pad digital computer positioning device (pointing device) for controlling the position of a cursor appearing on the display screen of a digital computer.

SOLUTION: An active area 22 and the touch of plural fingers make active or inactive other touch pad operating characteristics such as the sensitivity degree of a touch pad 20 corresponding to a drag lock operating mode, computer power save and finger touch. Besides, the touch pad 20 is used for transmitting data to a computer 42 so as to continuously move the cursor over a display screen 44 of the computer 42 in a direction determined by the starting direction of touch move over the active area 22 by sensing the speed and direction of finger touch with the active area 22. When there is no finger touch with the active area 22, the touch pad 22 monitors the active area 22, adjusts its operation and



compensates the change of surrounding environment such as the change of temperature, humidity and atmospheric pressure.

LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

06.10.2000

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than

the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2000 Japan Patent Office

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平10-3349

(43)公開日 平成10年(1998)1月6日

(51) Int.Cl. 6		識別配号	庁内整理番号	FΙ			技術表示箇所
G06F	3/033	310	•	G06F	3/033	310Y	
		380				380D	
	3/03	380			3/03	380H	

審査請求 未請求 請求項の数36 書面 (全 42 頁)

(21)出願番号	特願平8-314099	(71) 出願人	596169978
(22)出願日 (31)優先権主張番号 (32)優先日	平成8年(1996)10月21日 08/549,422 1995年10月27日		オーツー・マイクロ・インク O▲2▼ Micro, Inc. アメリカ合衆国カリフォルニア州95054サ ンタ・ク ラーラ、グレートアメリカ・パ ークウェイ4800 スイート515
(33)優先権主張国	米国 (US)	(72) 発明者	スターリング・エス・ドゥー アメリカ合衆国カリフォルニア州94303パ ロ・アル ト、ローマパード・アベニュー 1055
		(74)代理人	河上 紘範

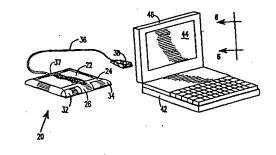
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 タッチパッド・ディジタルコンピュータ位置決め装置及びその操作方法

(57)【要約】

【目的】 ディジタルコンピュータの表示画面上に現れるカーソルの位置を制御するタッチパッド・ディジタルコンピュータ位置決め装置(ポインティング・デバイス)において、同時複数指(フィンガー)接触が起こる活動領域内の夫々の箇所を有効に感知及び分解出来るようにする。

【構成】 活動領域22との複数フィンガー接触が、ドラグロック動作モード、コンピュータ電力保存及びフィンガー接触に対するタッチバッド20の感応度等の他のタッチバッド操作特性を起動するか不作動にするようにする。バッチバッド20はまた、活動領域22とのフィンガー接触に対する速度と方向を感知し、活動領域22に跨る接触移動の開始方向により定められた方向にコンピュータ42の表示画面44に跨って連続的なカーソル移動を行うデータをコンピュータ42に送信するのに用いられる。活動領域22とのフィンガー接触が無い間、タッチバッド20は活動領域22を監視し、その動作を調整して温度、湿度及び大気圧等の変化等の周囲環境の変化を補償する。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 カーソルの位置がその表示画面に現れる ディジタルコンピュータにおいて、活動領域を有し該活 動領域との指接触により上記カーソル位置を制御するタ ッチパッド位置決め装置を操作する方法であって、 上記タッチバッドの前記活動領域との第一の接触を感知

同時に、上記タッチバッドの前記活動領域における予め 確立された特定箇所内の第二の接触を感知し、そして上 ck)動作モードで動作していなければ、該タッチパッ ドがそのドラッグロック動作モードを起動するようにし たことを特徴とする方法。

【請求項2】 更に、上記タッチパッドが現在ドラッグ ロックモードで動作している場合、前記活動領域内の他 の箇所に他の接触が存在する間に同活動領域における予 め確立された特定箇所内の接触を感知すると、上記タッ チパッドがそのドラッグロック動作モードを不作動にす るようにしたことを特徴とする請求項1に記載する操作 方法。

【請求項3】 上記予め確立された特定領域内の接触が 上記タッチパッドのドラッグロック動作モードを起動又 は不作動にするようにしたことを特徴とする請求項2に 記載する操作方法。

【請求項4】 上記予め確立された特定箇所が前記活動 領域の下方左隅に配置されていることを特徴とする請求 項1 に記載する操作方法。

【請求項5】 上記予め確立された特定箇所が前記活動 領域の下方右隅に配置されていることを特徴とする請求 項1に記載する操作方法。

【請求項6】 上記予め確立された特定箇所がまた前記 活動領域の下方左隅をも占めることを特徴とする請求項 5に記載する操作方法。

【請求項7】 カーソルの位置がその表示画面に現れる ディジタルコンピュータにおいて、活動領域を有し該活 動領域との指接触により上記カーソル位置を制御するタ ッチバッド位置決め装置を操作する方法であって、

上記タッチパッドとの接触が前記活動領域に跨って移動 する方向と速度の両方を感知し、そして上記接触の速度 が一時的に所定の閾値を越える場合、たとえ前記活動領 40 域との接触が引き続いて静止で有っても前記活動領域と の該接触が継続する間、前記タッチバッドはデータを該 タッチパッドから前記ディジタルコンピュータに送信 し、該ディジタルコンピュータにより前記カーソルは、 前記活動領域に跨った接触運動の開始方向が定める方向 に、前記表示画面に跨って移動を継続するようにしたと とを特徴とする方法。

【請求項8】 上記速度が1秒当たり1インチの所定の 閾値を越えなければ成らないようにしたことを特徴とす る請求項7に記載する操作方法。

【請求項9】 カーソルの位置がその表示画面に現れる ディジタルコンピュータにおいて、活動領域を有し該活 動領域との指接触により上記カーソル位置を制御するタ ッチパッド位置決め装置を操作する方法であって、

上記タッチパッドが前記活動領域に跨って移動する方向 を感知し、そして上記活動領域により感知される該活動 領域に印可された圧力が一次的に所定の関値を越える場 合、たとえ上記活動領域との接触が引き続いて静止で有 っても同活動領域との該接触が継続する間、前記タッチ 記タッチパッドが現在ドラッグロック(drag-lo 10 パッドはデータを該タッチパッドから前記ディジタルコ ンピュータに送信し、該ディジタルコンピュータにより 前記カーソルは、前記活動領域に跨った接触運動の開始 方向が定める方向に、前記表示画面に跨って移動を継続 するようにしたことを特徴とする方法。

> 【請求項10】 カーソルの位置がその表示画面に現れ るディジタルコンピュータにおいて、活動領域を有し該 活動領域との指接触により上記カーソル位置を制御する タッチバッド位置決め装置を操作する方法であって、

上記タッチバッドの前記活動領域における第一の予め確 立された特定箇所内の第一の接触と上記タッチバッドの 前記活動領域における第二の予め確立された特定箇所内 の第二の接触の両方を同時に感知し、ここで該第二の予 め確立された特定箇所は該第一の予め確立された特定簡 所に対する位置から離れた前記活動領域内の位置に在

所定の時間間隔に亘って上記両予め確立された特定箇所 内の同時接触の継続を感知し、そして上記所定の時間間 隔に亘って継続する両予め確立された特定箇所内の前記 接触の感知に応答して、制御信号を前記ディジタルコン ピュータに送信するようにしたことを特徴とする方法。

【請求項11】 前記タッチパッドにより送信された前 記制御信号を受信するディジタルコンピュータを備え、 更に

上記制御信号を受信して上記ディジタルコンピュータが 低電力中断動作モードで動作していなければ、上記ディ ジタルコンピュータは上記低電力中断動作モードを起動 し、そして上記制御信号を受信して上記ディジタルコン ピュータが低電力中断動作モードで動作していれば、上 記ディジタルコンピュータは上記低電力中断動作モード を不作動にするようにしたことを特徴とする請求項10 に記載する操作方法。

【請求項12】 前記第一の予め確立された特定箇所が 前記活動領域の下方右隅に配置されていることを特徴と する請求項10に記載する操作方法。

【請求項13】 前記第二の予め確立された特定箇所が 前記活動領域の下方左隅に配置されていることを特徴と する請求項10に記載する操作方法。

【請求項14】 前配第一の予め確立された特定箇所が 前記活動領域の下方右隅に配置され且つ前記第二の予め 50 確立された特定箇所が前記活動領域の下方左隅に配置さ

れていることを特徴とする請求項10に記載する操作方 冼.

【請求項15】 前記所定の時間間隔が半秒を越えるよ うにしたことを特徴とする請求項10に記載する操作方

【請求項16】 カーソルの位置がその表示画面に現れ るディジタルコンピュータにおいて、活動領域を有し該 活動領域との指接触により上記カーソル位置を制御する タッチパット位置決め装置を操作する方法であって、 上記タッチバッドの前記活動領域における第一の予め確 10

立された特定箇所内の第一の接触と上記タッチバッドの 前記活動領域における第二の予め確立された特定箇所内 の第二の接触の両方を同時に感知し、ここで該第二の予 め確立された特定箇所は該第一の所定箇所に対する位置 から離れた前記活動領域内の位置に在り、

所定の時間間隔に亘って上記両予め確立された特定箇所 内の同時接触の継続を感知、そして上記所定の時間間隔 に亘って継続する両予め確立された特定箇所内の同時接 触の感知に応答して、前記タッチパッドの動作特性を変 更するようにしたことを特徴とする方法。

【請求項17】 接触運動に応答して上記タッチバッド から前記ディジタルコンピュータに送信されるデータは 前記カーソルに依存する接触運動速度の異なる並進運動 を特定し、上記タッチパッドは、同一接触運動速度に対 して、並進運動のより少ない増大又は並進運動のより大 きい増大で動作し、そして前記所定時間間隔に亘って持 続する前記同時接触が起とる時、上記タッチパッドが並 進運動のより少ない増大で動作していると、該タッチバ ッドは並進運動に対してより大きい増大を確立するよう にしたことを特徴とする請求項16に記載する操作方

【請求項18】 接触運動に応答して上記タッチパッド から前記ディジタルコンピュータに送信されるデータは 前記カーソルに依存する接触運動速度の異なる並進運動 を特定し、上記タッチパッドは、同一接触運動速度に対 して、並進運動のより少ない増大又は並進運動のより大 きい増大で動作し、そして前記所定時間間隔に亘って持 続する前記同時接触が起とる時、上記タッチバッドが並 進運動のより大きい増大で動作していると、該タッチバ ッドは並進運動に対してより少ない増大を確立するよう 40 にしたことを特徴とする請求項16に記載する操作方

【請求項19】 前記所定の時間間隔に亘って持続する 両予め確立された特定箇所内の同時接触の感知に応答し て、前記タッチバッドはX及びY座標軸を交換するよう にしたことを請求項16に記載する操作方法。

【請求項20】 前記所定の時間間隔に亘って持続する 両予め確立された特定箇所内の同時接触の感知に応答し て、前記タッチバッドはその活動領域との指接触を感知 する所定の閾値を変更するようにしたことを請求項16 50 接触を感知する閾値を調整し、それによって前記タッチ

に記載する操作方法。

【請求項21】 接触運動に応答して上記タッチバッド から前記ディジタルコンピュータに送信されるデータは 前記カーソルに依存する接触運動速度の異なる並進運動 を特定し、上記タッチパッドは、同一接触運動速度に対 して、並進運動のより少ない増大又は並進運動のより大 きい増大で動作し、そして前記所定時間間隔に亘って持 続する前記同時接触が起とる時、上記タッチバッドが並 進運動のより少ない増大で動作していると、該タッチバ ッドは並進運動に対してより大きい増大を確立するよう にしたことを特徴とする請求項20に記載する操作方

【請求項22】 接触運動に応答して上記タッチバッド から前記ディジタルコンピュータに送信されるデータは 前記カーソルに依存する接触運動速度の異なる並進運動 を特定し、上記タッチバッドは、同一接触運動速度に対 して、並進運動のより少ない増大又は並進運動のより大 きい増大で動作し、そして前記所定時間間隔に亘って持 続する前記同時接触が起とる時、上記タッチパッドが並 進運動のより大きい増大で動作していると、該タッチバ ッドは並進運動に対してより少ない増大を確立するよう にしたことを特徴とする請求項20に記載する操作方

【請求項23】 前記所定の時間間隔に亘って持続する 両予め確立された特定箇所内の同時接触の感知に応答し

前記タッチパッドはそれが所定の時間間隔の間、他のど んな対の予め確立された特定箇所内の同時接触にも応答 しないモードで動作していれば、該タッチパッドはそれ 30 が該予め確立された特定時間間隔の間、他の予め確立さ れた特定箇所の対との接触に応答する動作モードを起動 し、そして前記タッチパッドはそれが所定の時間間隔の 間、他の対の予め確立された特定箇所との同時接触に応 答するモードで動作していれば、該タッチパッドはそれ が該所定時間間隔の間、他の予め確立された特定箇所の 対との接触に応答する動作モードを不作動にするにした ことを特徴とする請求項16に記載する操作方法。

【請求項24】 上記所定の時間間隔は半秒を越えるよ うにしたことを特徴とする請求項16に記載する操作方

【請求項25】 カーソルの位置がその表示画面に現れ るディジタルコンピュータにおいて、活動領域を有し該 活動領域との指接触により上記カーソル位置を制御する タッチパッド位置決め装置を操作する方法であって、該 タッチバッドが上記活動領域との接触を感知していなけ わば

前記タッチパッドが上記活動領域との接触を感知する為 に監視する該活動領域の物理的特性を表す量を記録し、 そしてかく記録された量に応答して、上記活動領域との

パッドを囲繞する環境内の変化に対して該タッチバッド を補償するようにしたことを特徴とする操作方法。

【請求項26】 上記タッチバッドは、2ミリ秒を越え る時間間隔に亘って前記活動領域との接触を感知しない 場合にのみ、前記閾値を調整するようにした請求項25 に記載する操作方法。

【請求項27】 ディジタルコンピュータの表示画面上 に現れるカーソルの位置を制御するタッチバッドであっ τ.

指接触されると、それに応答する活動領域、

上記活動領域に連結され該活動領域の指接触に対する応 答を感知する指接触感知装置であって、上記活動領域と の同時複数指接触が起とる該活動領域内の夫々の箇所を 感知・分解出来る指接触感知装置、及び上記指接触感知 装置に連結され且つ上記活動領域との指接触に応答しデ ィジタルコンピュータに上記活動領域における指接触を 表すデータを送信するコンピュータボートインターフェ ース手段を具備することを特徴とするタッチバッド。

【請求項28】 上記タッチパッドは前記活動領域にお ける予め確立された特定箇所内の同時複数指接触の発生 20 に応答し、これは上記活動領域との単一指接触に応答し て上記タッチパッドから上記ディジタルコンピュータに 引き続いて送信されるデータの特性を変更することによ って為されるようにしたことを特徴とする請求項27に 記載するタッチパッド。

【請求項29】 上記タッチバッドは前記活動領域との 三つの速やかな順次指接触の発生の感知に応答し、とれ を上記活動領域との単一指接触に応答して上記タッチバ ッドから前記ディジタルコンピュータに引き続いて送信 されるデータの特性を変更して為すことを特徴とする請 30 求項27に記載するタッチパッド。

【請求項30】 上記タッチパッドは、制御信号を上記 ディジタルコンピュータに送信することにより、所定時 間間隔に亘って持続する前記活動領域における第一の予 め確立された特定箇所と第二の予め確立された特定箇所 内の同時複数指接触の発生の感知に応答するようにした ことを特徴とする請求項27に記載するタッチバッド。 【請求項31】 上記タッチバッドは、その動作特性を

変更するととにより、所定時間間隔に亘って持続する前 記活動領域における第一の予め確立された特定箇所と第 40 する。 二の予め確立された特定箇所内の同時複数指接触の発生 の感知に応答するようにしたことを特徴とする請求項2 7に記載するタッチパッド。

【請求項32】 前記指接触感知装置はまた上記タッチ パッドに対する接触が前記活動領域に跨って移動する速 度を感知し、且つ上記タッチパッドは、前記活動領域と の単一指接触に応答して上記タッチパッドから上記ディ ジタルコンピュータに引き続いて送信されるデータの特 性を変更することにより、予め確立された閾値を越える 一定速度に応答するようにしたことを特徴とする請求項 50 これ等装置の各々は在る種の限界を示している。

27に記載するタッチパッド。

【請求項33】 前記指接触感知装置はまた上記タッチ パッドに対する接触が前記活動領域に跨って移動する速 度を感知し、且つ上記タッチパッドは、たとえ接触が引 き続いて静止になるとしても、前記活動領域に跨った接 触運動の開始方向が定める方向に前記カーソルが前記表 示画面に跨って移動し続けるように、送信データの特件 を変更するようにしたことを特徴とする請求項31に記 戯するタッチパッド。

【請求項34】 更に、上記タッチパッドが前記活動領 域との接触を感知しない場合、前記活動領域との指接触 に対する該活動領域の応答を表す量を記録する接触感知 閾値制御手段を具備し、該接触感知閾値制御手段はかく 記録された上記量に応答して上記活動領域との接触を感 知する閾値を調整し、それによって上記タッチバッドは それを囲繞する環境の変化を補償するようにしたことを 特徴とする請求項27に記載するタッチバッド。

【請求項35】 上記タッチパッドは前記ディジタルコ ンピュータに物理的に組み込まれ、且つ前記コンピュー タポートインターフェース手段はまた上記ディジタルコ ンピュータの外側に在る補助的入力装置を該ディジタル コンピュータに連結するポートを提供するようにしたと とを特徴とする請求項27に記載するタッチパッド。 【請求項36】 マウス又はトラックボールは前記ボー トに連結出来る一方、前記ディジタルコンピュータはコ ンピュータプログラムを、その動作を損なうことなく、 実行し、前記表示画面上のカーソルを位置決めする該デ ィジタルコンピュータに対する補助入力装置として動作 を直ちに開始するようにしたことを特徴とする請求項3 4に記載するタッチパッド。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、一般に、ディジタルコ ンピュータ表示器(display)に関連して用いら れる位置決め装置(ポインティング・デバイス-poi ntingdevices)、特に、タッチパッド (t ouch pad)、詳しくは、タッチパッドの活動領 域に跨る指の移動に応答してコンピュータ表示器画面に 跨ってカーソルの移動を生ずる小さいタッチバッドに関

[0002]

【従来の技術】ディジタルコンピュータの表示器(ディ スプレー)上のカーソル(cursor)を制御する為 の位置決め装置(ポインティング・デバイス、以下「位 置決め装置」)は、グラフィック・ユーザー・インター フェース(GUIと略す)を採用するコンピュータを用 いるのに必須である。マウス、トラックボール、ジョイ スティック、ディジタイザー・タブレット、タッチパッ ド等の種々異なる型の位置決め装置が利用可能である。

【0003】例えば、マウスを操作するには、コンピュ ータに直接隣接する比較的滑らかな作業表面上にかなり の量の自由面積を必要とする。かかる作業面に跨ってマ ウスを摺動、即ち、平行移動(並進)すると、マウス内 に固定され且つ該作業面と接触する球が回動する。マウ ス内で球が回動すると、表示画面(displaysc reen)に跨ってカーソルの対応する移動が生ずる。 更に、マウスの出力信号を受信するコンピュータプログ ラムはマウスの信号を濾過することが出来、そうして或 特殊な効果が生ずる。例えば、マウスを同一に並進して 10 も、マウスの並進速度に応じて、コンピュータの画面に 跨ってカーソルは大小異なる距離移動することがある。 しかしながら、かかる濾過を以てしても、そしてかなり の量の自由作業面積を以てしても、所望のカーソル移動 は、しばしば、マウスの持ち上げ及び作業面に触れずそ の空中移動を必要とする。

【0004】トラックボールは本質的に、マウスの上側 を下にしたものである。従って、面に跨ってトラックボ ールの基部を並進することにより球を回動する代わり で直接回動される。従って、トランクボールは、机上又 はラップトップ又はノート型パーソナルコンピュータ内 に一定量のスペースのみを必要とすると云う意味で、マ ウスを越える利点が有る。しかしながら、トラックボー ルには汚染の問題が有る。即ち、球の周りに上方に面し た開口がなければならず、そこを通して塵粒がその機構 に入ることがあるからである。トラックボールはまた、 汚れた指で操作される場合、汚染の問題が生ずる。

【0005】ジョイスティックは、通常固定基部から上 方に突出する細長い部材である。ジョイスティックは、 所定の中立位置からの細長部材の移動をコンピュータの 画面上に表示されるカーソルの連続移動に変換する。従 って、ジョイスティックの移動は、マウスやトラックボ ールの移動がする、カーソル位置に対する絶対制御を提 供しない。寧ろ、ショイスティックは髙々、カーソル移 動の方向及び速度のみを制御する。従って、コンピュー タの画面上の所望箇所にカーソルを位置決めする為、幾 つかの引き続くジョイスティック移動が必要とされるも のである。

【0006】マウス、トラックボール又はジョイスティ 40 ックとは対照に、ディジタイザー・タブレットは、通 常、特殊スタイラスを用いて、コンピュータの表示画面 上にカーソルが位置付けられるべき正確な位置の直接特 定を許容する。しかしながら、ディジタイザー・タブレ ットの作業面上の位置とコンピュータの表示画面上の位 置の間に一対一の相関を確保する為には、適度に高解像 度のディジタイザーは物理的に大きな装置である必要が 有る。従って、一般に、ディジタイザー・タブレット は、ラップトップ又はノート型パーソナルコンピュータ と共に用いるには不適切である。

【0007】特にラップトップ又はノート型パーソナル コンピュータに対して、タッチバッドは他の型の位置決 め装置が遭遇する問題の多くを緩和する。タッチバッド は、マウス又はトラックボールと同様に、カーソル位置 に対して絶対的より相対的制御を提供し、且つとれを通 常、タッチパッドの活動領域に跨る指移動に応答して行 う。トラックボールと同様に、タッチパッドは小さい-定量の作業面積のみを占める。更に、タッチバッドは、 トラックボールが一般に遭遇する汚染問題を回避するよ うに、密閉することが出来る。しかしながら、タッチバ ッドは物理的に小さいので、コンピュータの表示画面に 跨って大きなカーソル移動を行う為には、タッチパッド の活動領域に跨って指ストロークを何度か引き続いて行 わなければならない。

【0008】タッチパッドのこの特定問題の緩和を目指 し、James D. Logan≥Blair Eva nsにより申請された出願に対して付与された米国特許 第5.327.161号(以下「165特許」)は、ジ ョイスティックと同様に、コンピュータの表示画面トの に、トラックボールの基部は固定されたままで、球は指 20 カーソルは所定方向に継続的に移動し、これはたとえタ ッチパッドの活動領域に跨る指移動が停止しても継続す るようにしたタッチパッドを開示している。との特許 は、タッチパッドの活動領域がその周囲に在る所定の境 界領域に入っても、カーソルの継続移動は生ずるととを 開示している。或いは、この特許は、タッチバッドの下 方に設置された機械的「ドラグ·スイッチ」(drag switch)を起動すると、タッチパッドの活動領 域に跨る指移動と組み合わされてカーソルが継続的に移 動し得るととを開示している。

> 【0009】「161特許」に開示された大面積タッチ パッド活動領域に代表される技術の限界は、不故意に境 界領域に入ると、或いは不故意にタッチバッドを過大圧 で押すと、カーソルの継続移動が自動的に起動されてし まうことである。従って、「161特許」に開示された タッチパッドは、しばしば、ジョイスティックでも時折 遭遇された困難に類似するカーソル位置決めの困難を呈 示する。更に、タッチバッドの境界領域を継続カーソル 移動感知に専用しようとすると、相対的カーソル位置決 めを提供するタッチパッド活動領域が低減していまう。 更に、「161特許」を含む従来技術は、タッチバッド の活動領域との同時多数(複数)指接触を有効に受容又 は利用していない。

[0010]

【発明が解決しようとする課題】従って、この発明の目 的は、コンピュータの表示画面に跨って連続したカーソ ル始動を行う為に境界領域もドラグ・スイッチも必要と しないタッチパッド及びその操作方法を提供することで ある。との発明の他の目的は、コンピュータの表示画面 に跨ったカーソルの連続移動とタッチバッドの全活動領 50 域に亘る相対的カーソル位置決めの両方を提供すると共

に、ドラグ・ロック (drag lock)操作を行う 為にキーの押圧を要求しないタッチパッド及びその操作 方法を提供することである。

【0011】本発明の他の目的は、タッチパッドの活動 領域との同時多数(複数)指接触を有効に受容且つ利用 出来るタッチパッド及びその操作方法の提供にある。本 発明の他の目的は、ラップトップ又はノード型コンピュ ータの電力管理能力を越えてオペレータの制御を許容す るタッチパッド及びその操作方法の提供にある。本発明 ッド制御を提供するタッチバッド及びその操作方法の提 供にある。本発明の他の目的は、温度、湿度及び大気圧 等の環境状態にその動作を適合させるタッチバッド及び その操作方法の提供にある。本発明の他の目的は、補助 的入力装置として外部マウス又はトラックボールの付加 を容易にするラップトップ又はノート型コンピュータ用 タッチバッド及びその操作方法の提供にある。本発明の 他の目的は、全活動状態コンピュータプログラムの動作 を維持すると共に、補助的入力装置として外部マウス又 はトラックボールの付加を容易にするラップトップ又は 20 ノート型コンピュータ用タッチバッド及びその操作方法 の提供にある。本発明の他の目的は、以上の利点を以 て、ホストコンピュータに取り付けられると共に、該ホ ストコンピュータにより実行されるドライバーコンピュ ータプログラムの使用を要求しないタッチバッド及びそ の操作方法の提供にある。

[0012]

【課題を解決するための手段とその作用】以上の目的を 達成するため、本発明は、簡潔に云えば、ディジタルコ ンピュータの表示画面上に現れるカーソルの位置の制御 30 を許容するタッチバッド・ディジタルコンピュータ位置 決め装置(ポインティング・デバイス)を伴う。タッチ パッドは、単一と同時多数指接触の両方に応答する活動 領域を含む。更に、タッチパッドは、同時多数(複数) 指接触が起こる活動領域内の夫々の箇所を感知・分解す る。タッチバッドに含まれるコンピュータポートインタ ーフェースは、活動領域における指接触を表すデータを ディジタルコンピュータに送信することにより、活動領 域との指接触に応答する。

(drag lock)動作モードで動作していない場 合、該ドラグロック動作モードは二つの異なる方法の何 れかで起動することが出来る。該ドラグロック動作モー ドが起動される一つの方法は、活動領域との第一の接触 を感知すると共に活動領域における予め確立された特定 箇所内の第二の接触を同時に感知する場合である。タッ チパッドが現在ドラグロック動作モードに動作していれ ば、一指がタッチパッド上の他の領域に接触している。 間、上記予め確立された特定箇所とのその後の接触はド

パッドがドラグロック動作モードで動作していなけれ は、該動作モードはタッチパッドの活動領域上の速やか な一連の三つの軽打(タップーtaps)により起動す ることが出来る。タップバッドが既にドラグロック動作 モードで動作していれば、タッブバッドの活動領域上の 単一軽打はドラグロック動作モードを不作動にする。 【0014】タッチパッドはまた、所定の時間間隔に亘 って持続する活動領域における予め確立された特定箇所 内の同時多数(複数)指接触に応答する。一例では、か の他の目的は、タッチパッドの動作特性の直接タッチパ 10 かるタッチパッド動作は、制御信号をタッチパッドに連 結されたディジタルコンピュータに送信する。コンピュ ータ、特にラップトップ又はノード型コンピュータは、 低電力「中断」動作モードを起動又は不作動にすること により、との制御信号に応答出来る。他の例では、かか るタッチパッド動作は、指接触に対するタッチパッドの 感応度等の種々のタッチバッド動作特性を変更する。 【0015】タッチパッドはまた、タッチパッドに対す る接触が活動領域に跨って移動する速度及び方向を感知 する。接触速度が所定の閾値を越えると、タッチパッド は引き続いてディジタルコンピュータに送信されるデー

10

跨って連続するカーソル移動を行う。 【0016】タッチパッドが活動領域との接触を感知し ていなければ、タッチパッドはまた指接触に対する活動 領域の応答を表す量を記録する。次いで、タッチパッド は活動領域との引き続く接触を感知する閾値を調整する のに該記録量を用いる。このようにして、タッチバッド は温度、湿度及び大気圧等のタッチバッドを囲繞する環 境の変化を補償する。

タの特性を変更する。特に、活性領域とのかかる高速接

触を感知した後、接触が引き続いて低速になり又は静止 すると、タッチバッドは送信データを変更して、活動領

域に跨る接触移動の開始方向が定める方法に表示画面に

【0017】 この発明によるタッチパッドは、二つの区 別的に異なる実施例において具現することが出来る。一 実施例において、タッチパッドはディジタルコンピュー タに外部に置かれ且つコンピュータシリアルボートを通 してディジタルコンピュータと連絡する。特にラップト ップ又はノート型コンピュータに有用な他の実施例にお いて、タッチパッドはコンピュータの構造に物理的に組 【0013】従って、タッチパッドが現在ドラグロック 40 み込まれる。かかる一体化又は集積実施例において、タ ッチバッドはまた、ラップトップ又はノート型コンピュ ータの外部に在るマウス又はトラックボールを連結する 第二のシリアルポートを提供する。更に、かかる外部補 助入力装置は、コンピュータプログラムが実行される一 方で、コンピュータの第二のシリアルポートに差し込む ことが出来る、即ち、該補助入力装置はコンピュータに 「ホットプラグ」("hot plug") することが 出来る。

【0018】本発明のこれ等及び他の目的、構成及び作 ラグロック動作モードを不作動にする。或いは、タッチ 50 用·効果は、添付する種々の図面図に例示されているよ うな好ましい実施例の以下の詳細な説明からとの発明が 属する分野における当業技術者により容易に理解されよ う。

[0019]

【実施例】図1に関して、そこに描写されているのは本 発明によるタッチバッドで、一般的参照番号20で言及 されている。タッチパッド20は、エスカチオン24に より囲繞された2.64インチx2.0インチの活動領 域22を含む。エスカチオン24の比較的広い前縁26 の両端に在るのは、夫々、左ボタン32と右ボタン34 10 である。左右ボタン32と34は、従来のディジタルコ ンピュータ・マウス又はトラックボール上の左右ボタン と同じように動作する。タッチパッド20はまた、エス カチオン24の後縁37を一端が通るケーブル36を含 む。ケーブル36の他端の固定されているのは、シリア ルポート接続子(コネクタ)38である。シリアルポー ト接続子38は、タッチパッド20が図1に描写された ラップトップ又はノート型コンピュータ42等のディジ タルコンピュータのシリアルボートに接続されるのを許 容する。コンピュータ42は、その上部半46内に収め 20 られた表示画面44を含む。GUI(前出)を採用する コンピュータブログラムの実行中に、上記表示画面44 上にはカーソルが現れる。

【0020】さて図2に関して、活動領域22は破線で 描写された二重側部付き印刷回路基板52から成り、該 基板52は約0.070インチの薄さである。印刷回路 基板52の上部面54には、好ましくは、24個の平行 で細長い導電性X-軸感知トレース56が形成されてい る。X-軸感知トレース56は、活動領域22のY-軸 56 に平行に並んでいる。図3b により明瞭に描写され 30 ているように、各X-軸感知トレース56は矩形形状バ -62から成る切り換えしパターンを含み、該バー62 の一端には固体円板64が在る。直隣接円板64は互い に約0.11インチ離間され、この距離は直隣接X-軸 感知トレース56間の間隔でもある。 環状端子アイレッ ト66は各X-軸感知トレース56の両端を終端し、そ れへの電気的接続が形成される。 X - 軸感知トレース5 6を囲繞する別個のガードリング (guard rin g) 68もまた、印刷回路基板52の上部面54上に配 置することが出来る。印刷回路基板52がガードリング 40 68を含んでいれば、ガードリング68は回路接地に電 気的に接続されている。

【0021】再び図2に関して、印刷回路基板52の下部面74には、好ましくは、18個の平行で細長い導電性Y-軸感知トレース76が形成されている。Y-軸感知トレース76は活動領域22のX-軸78に平行に並んでいる。図3bにより明瞭に描写されているように、各Y-軸感知トレース76は矩形形状パー82から成る繰り返しパターンを含み、酸パー82の一端には環状アイレット84が在る。X-軸感知トレース56と同様

に、直隣接アイレット84は互いに0.11インチ離間され、この距離は直隣接Y-軸感知トレース76間の間隔でもある。環状端子アイレット86は各Y-軸感知トレース76の両端を終端し、それへの電気的接続を形成する。

12

【0022】図3bに描写されているように、各X-軸感知トレース56と各Y-軸感知トレース76の夫々の一端子アイレット66と一端子アイレット86は、ダイオード94の陰極92に接続する。ダイオード94の陽極は並列に回路接地98に接続する。各X-軸感知トレース56と各Y-軸感知トレース76の夫々の他端子アイレット66と他端子アイレット86は、PNPトランジスタ104のコレクタ102に接続する。PNPトランジスタ104のコレクタ102に接続する。PNPトランジスタ104のエミッタ106は、X-軸キャパシタンス充電ライン112の何れかに並列に接続する。

【0023】タッチパッド20の好ましい実施例においては、4個のX-軸キャパシタンス充電ライン108と3個のY-軸キャパシタンス充電ライン112が在る。各X-軸キャパシタンス充電ライン108と各Y-軸キャパシタンス充電ライン112は、6個のPNPトランジスタ104のコレクタ102は、6個のPNPトランジスタ104のコレクタ102は、6個の直隣接X-軸感知トレース56又はY-軸感知トレスに大々接続する。このようにして、24個のX-軸感知トレース56は、X-軸キャパシタンス充電ライン108により、各々が6個のX-軸感知トレース56をむ4個の独立群に副分割される一方、18個のY-軸感知トレース76は、Y-軸キャパシタンス充電ライン112により、各々がまた6個のY-軸感知トレース76を含む3個の独立群に副分割される。

【0024】図3bに例示されているように、ダイオード94とPNPトランジスタ104は全て、破線114と破線116の間に囲繞されている。ダイオード94とPNPトランジスタ104を破線114と116の間に囲繞することによって、ダイオード94とPNPトランジスタ104は、破線114と116間に位置する図3に描写されたタッチパッドの他の全ての索子と共に、好ましくは単一アブリケーション特定集積回路(ASIC)に全て含まれることが例示される。

【0025】各X-軸キャパシタンス充電ライン108と各Y-軸キャパシタンス充電ライン112は、390kQ抵抗122の第一の端子とダイオード126の陽極124に接続する。各ダイオード126の陰極128と各抵抗122の第二の端子は、インバータ134の出力132に並列に接続される。図3bに例示されているように、抵抗122とダイオード126は、破線114と116の外側に在り、従って、好ましくは上記ASICから除かれる。充電X-軸トレースライン136又は充50電Y-軸トレースライン138を介して各インバータ1

34の入力142に供給される論理信号の状態に応じて、各インパータ134の出力132に在る電位は、負電圧である近接地電位又は近VCCの何れかである。 【0026】各PNPトランジスタ104のベースは、抵抗152を通してダイオード156の陽極154に連結されている。各ダイオード156の陰極158は、2

おい132を通してダイオード156の勝極154に連結されている。各ダイオード156の陰極158は、24個のX-軸選択ライン162aから162xの一つ又は18個のY-軸選択ライン164aから164rの一つの何れかに連結されている。

【0027】図4は、図3に描写された電子回路内で発 10 生する電圧波形を描写している。ライン充電バルス波形 172は、インバータ134に対する入力142に存在 する電位を例示している。上述のように、入力142が 高電位にある間、インバータ134の出力132におけ る電位は負である。出力132にある負の電位は出力1 32から並列接続抵抗122及びダイオード126を通 してX-軸キャパシタンス充電ライン108の一つ又は Y-軸キャパシタンス充電ライン112の一つの何れか に連結されている。X-軸キャパシタンス充電ライン1 08又はY-軸キャバシタンス充電ライン112に接続 された6個のPNPトランジスタ104のエミッタ10 6は、そとに在る電位を受ける。特定のPNPトランジ スタ104をオンにする為、負電位ライン選択パルス波 形174はダイオード156の一つの陰極158に印可 される。PNPトランジスタ104がオンになると、X - 軸キャパシタンス充電ライン108又はY-軸キャパ シタンス充電ライン112に在る負の電位は、選ばれた X-軸感知トレース56又はY-軸感知トレース76に 連結される。図4におけるトレース電圧波形176は、 選ばれたX-軸感知トレース56又はY-軸感知トレー ス76にかく印可された電位を例示する。

【0028】ライン充電パルス波形172が始めに高電 位を有し且つライン選択パルス波形174が始めに低電 位を有すると、X-軸感知トレース56又はY-軸感知 トレース76に在るトレース電圧波形176は、負のV CC電位に向かって充電を直ちに開始する。X-軸感知 トレース56又はY-軸感知トレース76の充電中 電 流は主として並列接続ダイオード126及び抵抗122 のダイオード126を流れる。従って、X-軸感知トレ ース56又はY-軸感知トレース76はVCC電位に向 40 かって比較的速やかに充電する。次いで、ライン選択バ ルス波形174が低電位に有る間、ライン充電パルス波 形172が低電位に戻ると、X-軸感知トレース56又 はY-軸感知トレース76に在る電位は接地電位に向か ってそれに戻るように放電を直ちに開始する。しかしな がら、X-軸感知トレース56又はY-軸感知トレース 76のかかる放電中、ダイオード126は「逆偏位」さ れ、電流がダイオード126を流れるのを阻止する。ダ イオード126の「逆偏位」は、従って、全電流が39 Ok Ω抵抗 1 2 2 をより緩やかに流れるのを事実上強制 50

する。

【0029】選ばれたX-軸感知トレース56又はY-軸感知トレース76に直近接して活動領域22との指接触が無ければ、X-軸感知トレース56又はY-軸感知トレース76のキャパシタンスはより低く、従って、X-軸感知トレース56又はY-軸感知トレース61とより示されているように、接地電位に向かってより速やかに放電する。しかしながら、X-軸感知トレース56又はY-軸感知トレース76に直近接して活動領域22との指接触が有れば、X-軸感知トレース56又はY-軸感知トレース76のキャパシタンスは増大し、従って、X-軸感知トレース56又はY-軸感知トレース76上の電位は、トレース電圧波形176の破線部分176bにより示されているように、より緩やかに放電する。

14

【0030】再び図3bに関して、X-軸キャパシタン ス充電ライン108とY-軸キャパシタンス充電ライン 112の各々は比較器184の反転入力182に接続す る。従って、タッチパッド20は、7個の比較器18 4、即ち、4群のX-軸感知トレース56に対して4個 の比較器 1 8 4 と 3 群のY - 軸感知トレースに対して 3 この比較器184を含む。VCCの約半分の電位を有す る基準電圧VRefは、各比較器184の非反転入力1 86に供給される。各比較器184は、その反転入力1 82に在る電位がVRefより有意に低く又はVRef より有意に高くなる迄、その状態を変更しないような履 歴を示す。比較器184により状態を変える閾値電圧 は、図4において、破線の平行比較器閾値ライン188 aと188 bにより描写されている。かくして、トレー ス電圧波形176により例示されているように、X-軸 感知トレース56又はY-軸感知トレース76が始めに 充電を開始するに従って、比較器出力波形194で描写 された比較器184の出力に在る電位は、トレース電圧 波形 176 が下方比較器閾値ライン 188 a 以下に低下 する迄、低電位に保たれる。トレース電圧176が比較 器閾値ライン188aと交差した後、比較器出力波形1 94は高電位に変化し、トレース電圧波形176が次い で比較器閾値ライン188b以上に上昇する迄、該高電 位にとどまる。トレース電圧が比較器関値ライン188 bと交差した後、比較器出力波形194は低電位に戻 る。

【0031】さて図3aに関して、比較器184の各出力192に在る電位は、X-軸比較器出力信号ライン202又はY-軸比較器出力信号ライン204により、X-軸クロックゲート回路212又はY-軸クロックゲート回路214の何れかの入力206に連結される。6個のX-軸感知トレース56から成る各群に対して一つのX-軸クロックゲート回路212となる4個が有る各X-軸クロックゲート回路212は、80C51マイクロ

プロセッサ218からクロック信号ライン216を介して8MHzクロック信号を受信する。同様化、6個のYー軸感知トレース76から成る各群に対して一つのYー軸クロックゲート回路214となる3個が有る各Yー軸クロックゲート回路214はまた、クロック信号ライン216を介して、マイクロプロセッサ218から8MHzクロック信号を受信する。

【0032】図4において比較器出力波形194で示さ れているように比較器184の出力194における電位 は低いままである間、X-軸クロックゲート回路212 10 又はY-軸クロックゲート回路214は8MHzクロッ ク信号がクロック出力222に達するのを阻止する。し かしながら、トレース電圧波形176が比較器閾値ライ ン188a以下に下降し且つ比較器出力波形194が高 電位に変化すると、X-軸クロックゲート回路212又 はY-軸クロックゲート回路214は8MHzクロック 信号を、図4においてクロック出力信号波形224によ り示されているように、それ等夫々のクロック出力22 2に送信する。トレース電圧波形176が再び比較器圏 値ライン188b以上になり且つ比較器出力波形194 20 その動作を付勢する。 が低電位に戻る迄、X-軸クロックゲート回路212又 はY-軸クロックゲート回路214は8MHzクロック 信号を継続してクロック出力222に送信する。 図4か ら直ちに分かるように、X-軸感知トレース56又はY - 軸感知トレース76に直近接して活動領域22に対す る指接触が存在しなければ、X-軸クロックゲート回路 212又はY-軸クロックゲート回路214は、X-軸 感知トレース56又はY-軸感知トレース76に直近接 して指が活動領域22に接触する場合に送信されるより 少ないクロックバルスをクロック出力222から送信す 30

【0033】再び図3aに関して、各X-軸クロックゲ ート回路212と各Y-軸クロックゲート回路214の クロック出力222は、夫々、その中4個がタッチバッ ド20に含まれる256ビットカウンタ236のX-軸 - クロック入力232又はY-軸クロック入力234に接 続される。各カウンタ236は、マイクロプロセッサ2 18からのカウンタリセット信号をカウンタリセット信 号ライン238を介して受信する。カウンタリセット信 号ライン238上の電位が、図4におけるカウンタリセ 40 ット信号波形242により例示されているように、高電 位にとどまっている間、カウンタ236はX-軸クロッ ク入力232又はY-軸クロック入力234に在るクロ っク信号に応答しない。しかしながら、ライン充電バル ス波形172が低電位に変化すると同時にカウンタリセ ット信号波形242も低電位に変化すると、カウンタ2 36はそれ等のX-軸クロック入力232又はそれ等の Y-軸クロック入力234の何れかに有る8MHzクロ ックパルスをカウントし始める。更に、カウンタ236

188 b以上に上昇する迄、8MHzクロックバルスを継続カウントする。かくして、ライン選択バルス波形174が高電位に戻ると、各カウンタ236は、選ばれたX-軸感知トレース56又はY-軸感知トレース76を表す、即ち、指がX-軸感知トレース56又はY-軸感知トレース76に直に近接する活動領域22と接触したかどうかを表すカウントを保持する。

16

【0034】図3bに例示されているように、カリフォルニア州サンタ・クラーラのインテル社により製造された80C51マイクロプロセッサであるマイクロプロセッサ218は、ROM252とRAM254の両方を含む。ROM252はマイクロプロセッサ218により実行されるコンピュータブログラムを記憶する一方、RAM254はタッチバッド20の動作を制御し且つケーブル36とシリアルボート接続子38を介してディジタルコンピュータとの通信を交換するのにコンピュータブログラムにより用いられる一次的データを記憶する。当業技術者に良く知られているように、シリアルボート38とケーブル36はまた電力をタッチバッド20に供給しその動作を付勢する。

【0035】マイクロプロセッサ218により実行され るコンピュータプログラムは、制御信号を充電X-軸ト レースライン136又は充電Y-軸トレースライン13 8を介してインバータ134に、クロック信号ライン2 16を介して4個のX-軸クロックゲート回路212と 3個のY-軸クロックゲート回路214に、そしてカウ ンタリセット信号ライン238を介して4個のカウンタ 236に送信することにより且つデータをアドレス及び データ用バス266を介してカウンタ236、X-軸デ コータ262及びY-軸デコーダ264と交換すること によって、活動領域22の状態を感知する。マイクロブ ロセッサ218によって実行されるコンピュータブログ ラムによりX-軸デコーダ262とY-軸デコーダ26 4に記憶されるデータは、復号化され箇々のPNPトラ ンジスタ104を選択する信号を提供する。 簡々のPN Pトランジスタ104を選ぶ為X-軸デコーダ262と Y-軸デコーダ264により発生される信号は、X-軸 デコーダ262からX-軸選択ライン162a-162 xを介してX-軸PNPトランジスタ104に送信され 且つY-軸デコーダ264からY-軸選択ライン164 a-164 rを介してY-軸PNPトランジスタ104 に送信される。

ク入力232又はY - 軸クロック入力234に在るクロック信号に応答しない。しかしながら、ライン充電パルス波形172が低電位に変化すると同時にカウンタリセット信号波形242も低電位に変化すると、カウンタ236はそれ等のX - 軸クロック入力232又はそれ等のY - 軸クロック入力234の何れかに有る8MHzクロックパルスをカウントし始める。更に、カウンタ236は次いで、トレース電圧波形176が比較器関値ライン50 軸キャパシタンス充電ライン112を活動状態にする。

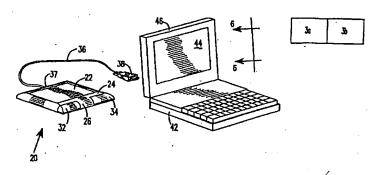
75

マイクロプロセッサ、222...クロック出力、224...クロック出力信号波形、232...X-軸クロック入力、234...ソー軸クロック入力、236...カウンタ、238...カウンタリセット信号ライン、242...カウンタリセット信号波形、252...ROM、254...RAM、262...Xー軸デコーダ、264...Yー軸デコーダ、266...バス、268...キーボード、272...
主シリアルポート、274...ホストコンピュータ主*

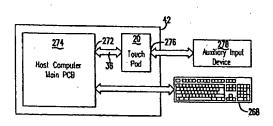
* 印刷回路基板 (PCB)、276... 二次シリアルボート、278... 補助入力装置、282... ウィンドー輪郭、294... 下方左隅、296... 下方右隅、302... 上部線、304... 第一の指接触、306、314. 318、324... 第二の指接触、308... 上方右隅、312... 上方左隅、308、312、316、322、326... 予め確立された特定箇所。

76

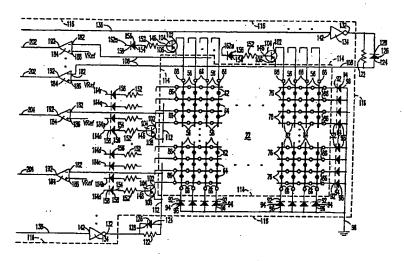
[図1] [図3]



【図5】



[図3b]



[図3a]

